

2023

Guide Utilisation Du Système Satrap



Weam Koubar

[Nom de la société]

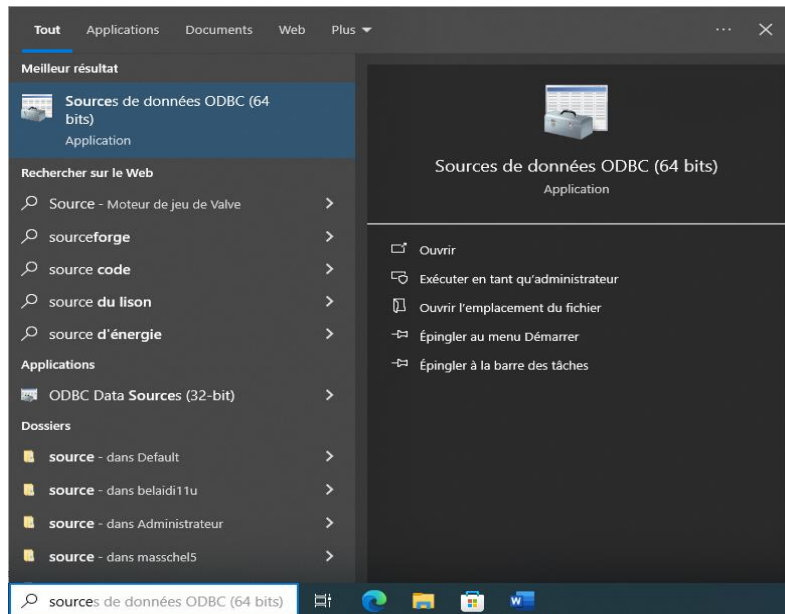
11/12/2023

Table des matières

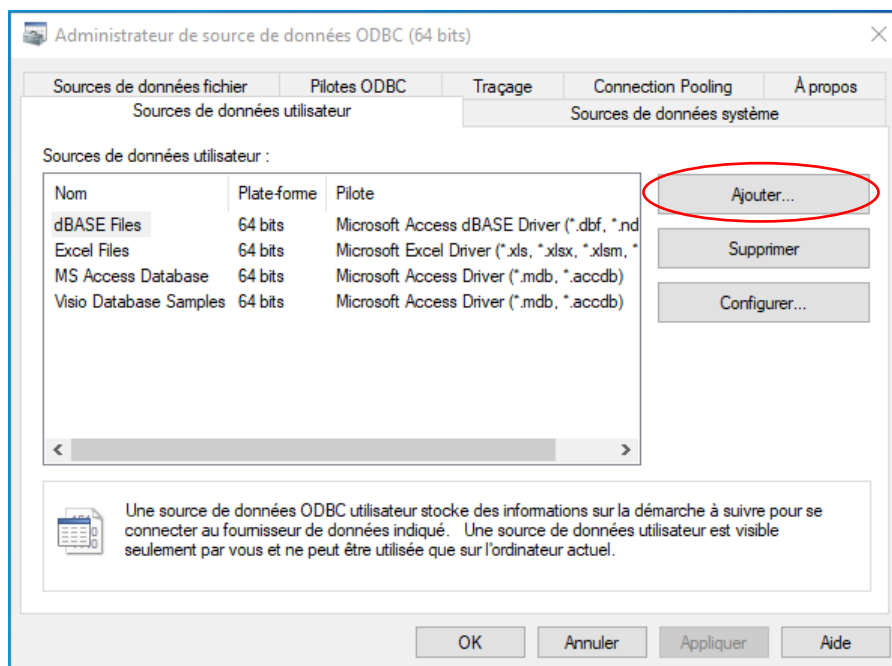
Etape 1 : Connexion et Visualisation de la base de données	2
Etape 2 : configuration des logiciels robot	6
Etape 3 : manipulation du système	8
• Pour le transport des produits	8
• Pour la supervision du système	9

Etape 1 : Connexion et Visualisation de la base de données

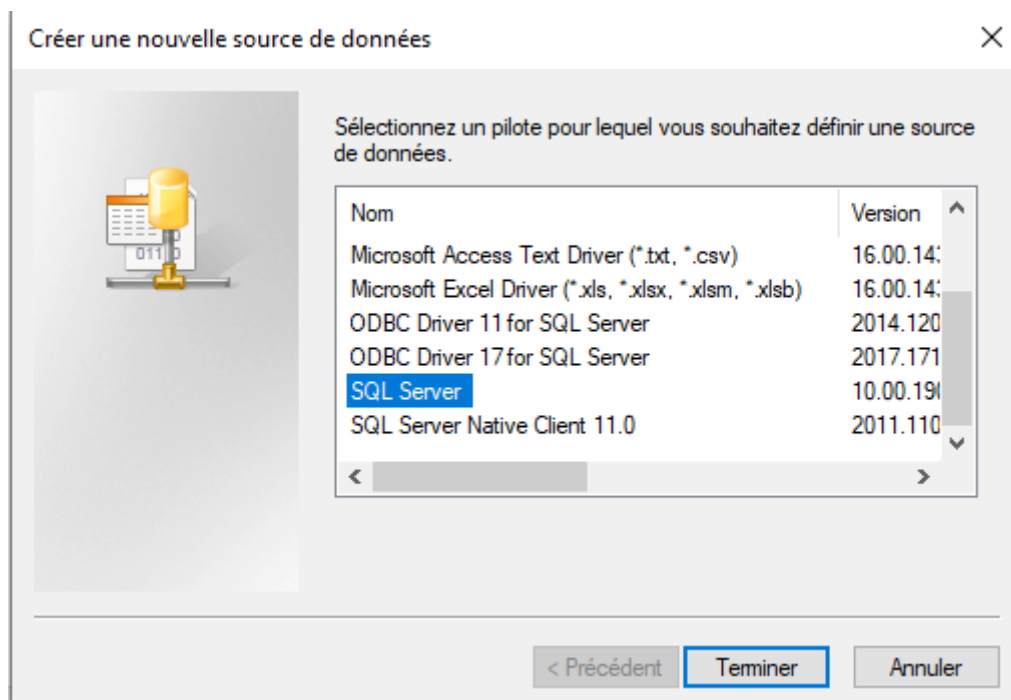
1. Taper "Sources de données ODBC (64 bits) et ouvrir l'application.



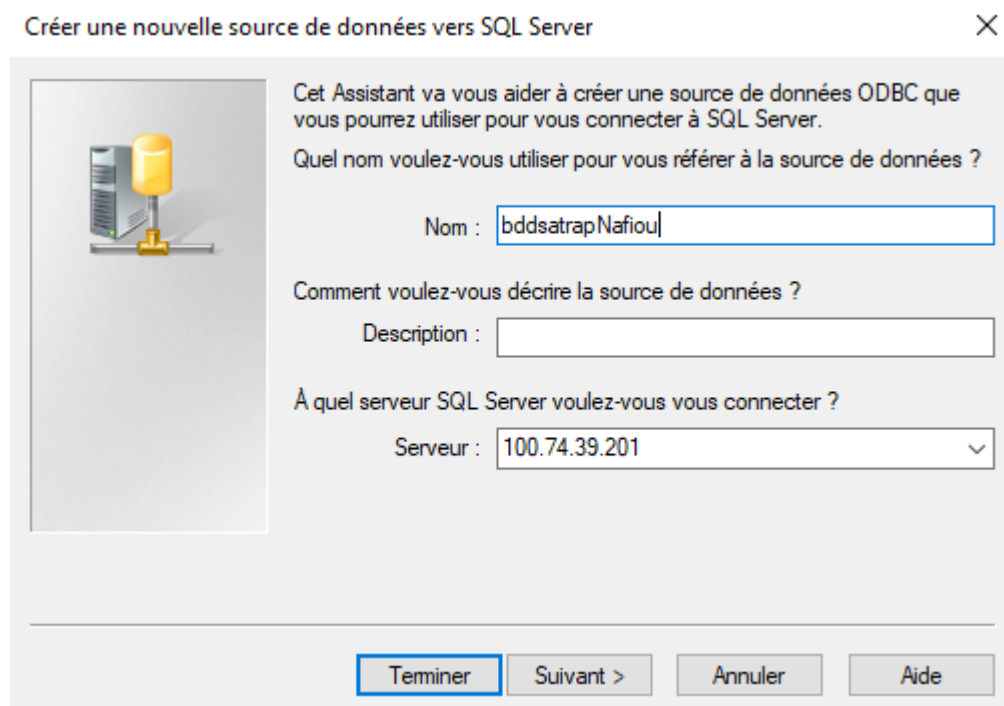
2. Une fois l'application ouverte, cliquer sur le bouton "Ajouter" dans l'onglet "Sources de données utilisateur".



3. Dans la nouvelle fenêtre, faire défiler la liste et double cliquer sur "SQL Server".




4. Renseigner "bddsatrapNafiou" et "100.74.39.201" dans les rubriques "Nom" et "Server" respectivement puis cliquer sur suivant.



5. Cocher le choix authentification SQL Server et renseigner “peda” et “SqlServer2019!” dans “ID de connexion” et “Mot de passe” respectivement.

Créer une nouvelle source de données vers SQL Server



Comment SQL Server doit-il vérifier l'authenticité de l'identificateur de connexion ?

☐ Avec l'authentification Windows NT par l'ID de connexion réseau.

☒ Avec l'authentification SQL Server utilisant un identificateur de connexion entré par l'utilisateur.

Pour modifier la bibliothèque réseau utilisée pour communiquer avec SQL Server, cliquez sur Configuration client...

☒ Se connecter à SQL Server pour obtenir les paramètres par défaut pour les options de configuration supplémentaires.


ID de connexion :

Mot de passe :

< Précédent Suivant > Annuler Aide

6. Cocher la première case et faire défiler la liste pour retrouver “bddsatrapNafiou”, puis “suivant” et enfin “terminer”.

Créer une nouvelle source de données vers SQL Server



☒ Changer la base de données par défaut par :

☐ Joindre le nom de fichier de la base de données :

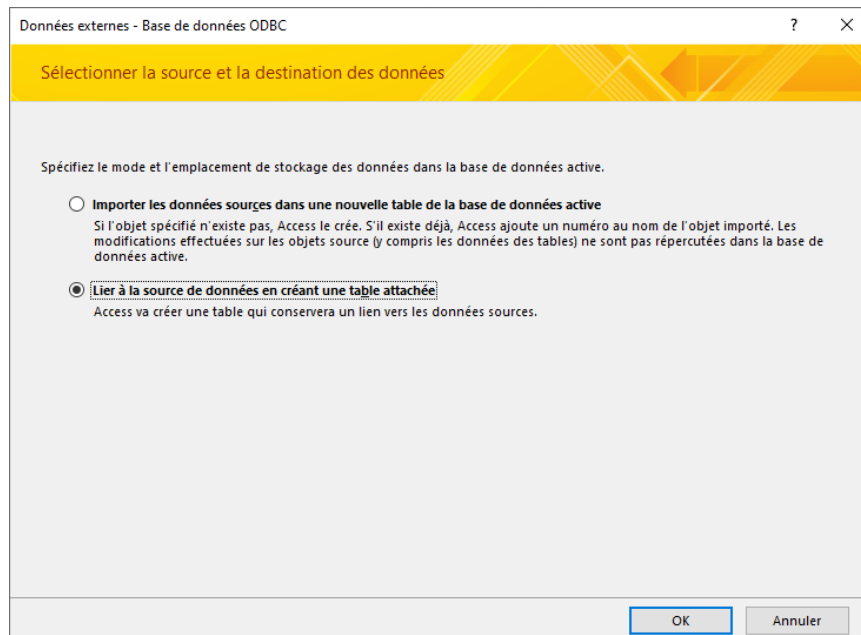
☒ Utiliser des identificateurs ANSI entre guillemets.

☒ Utiliser les nulls, remplissages et avertissements ANSI.

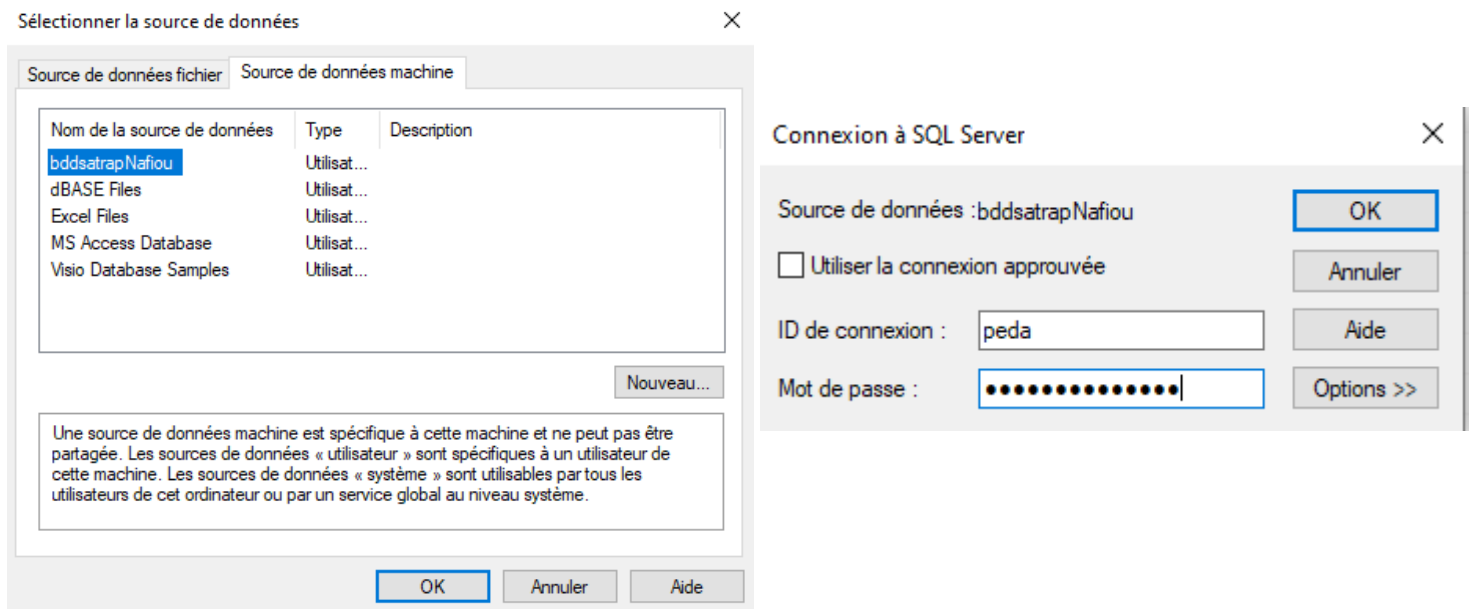
☐ Utiliser le serveur SQL Server de récupération de défaillances si le serveur SQL Server principal n'est pas disponible.

< Précédent Suivant > Annuler Aide

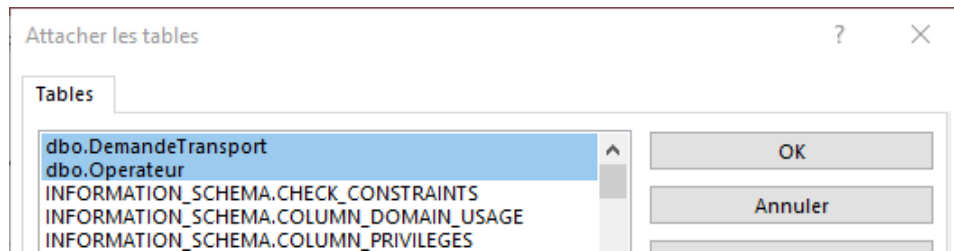
7. Utiliser Microsoft Access pour visualiser le contenu de la base de données. Pour cela ouvrir Microsoft Access, et créer une base de données vide. Une fois cela fait, aller dans l'onglet "données externes" → "nouvelle source de données" → "à partir d'autres sources" → "base de données ODBC" et cliquer sur le deuxième choix puis sur "OK".



8. Aller dans l'onglet "Sources de données machine" et choisir "bddsatrapNafiou" puis cliquer sur "Ok" et renseigner "SqlServer2019!" dans la rubrique "Mot de passe".

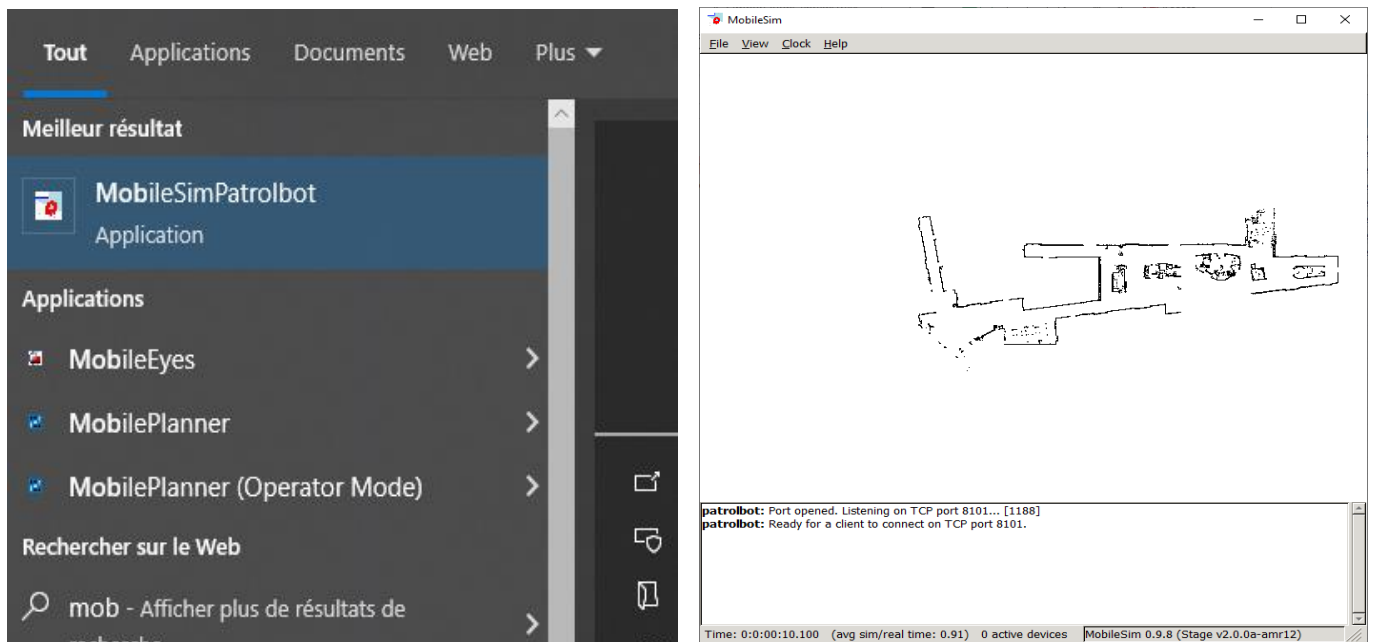


9. Sélectionner "dbo.DemandeTransport" et "dbo.Operateur" et puis cliquer sur "OK".

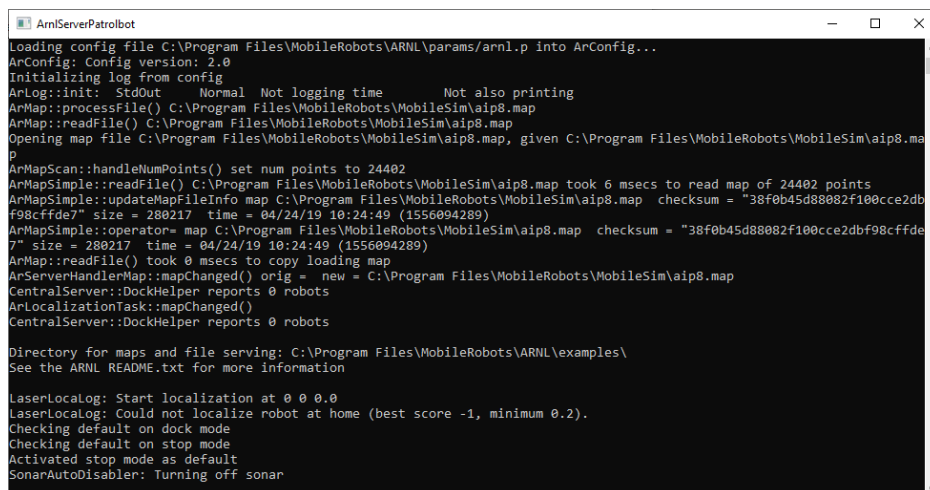


Etape 2 : configuration des logiciels robot.

1. Dans la barre de recherche taper "MobileSimPatrolBot" et ouvrir l'application.



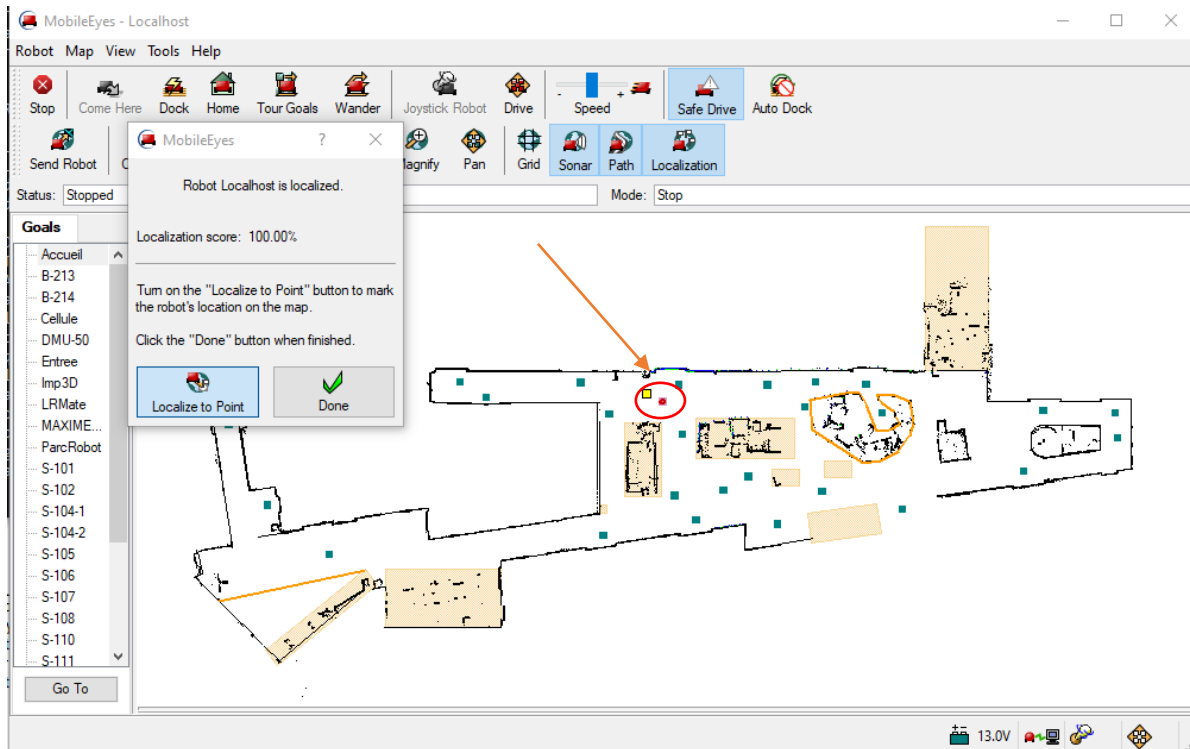
2. Dans la barre de recherche taper "ArnlServerPatrolBot" et ouvrir l'application.



3. Dans la barre de recherche taper "MobileEyes" et ouvrir l'application, puis cliquer sur "Connect".

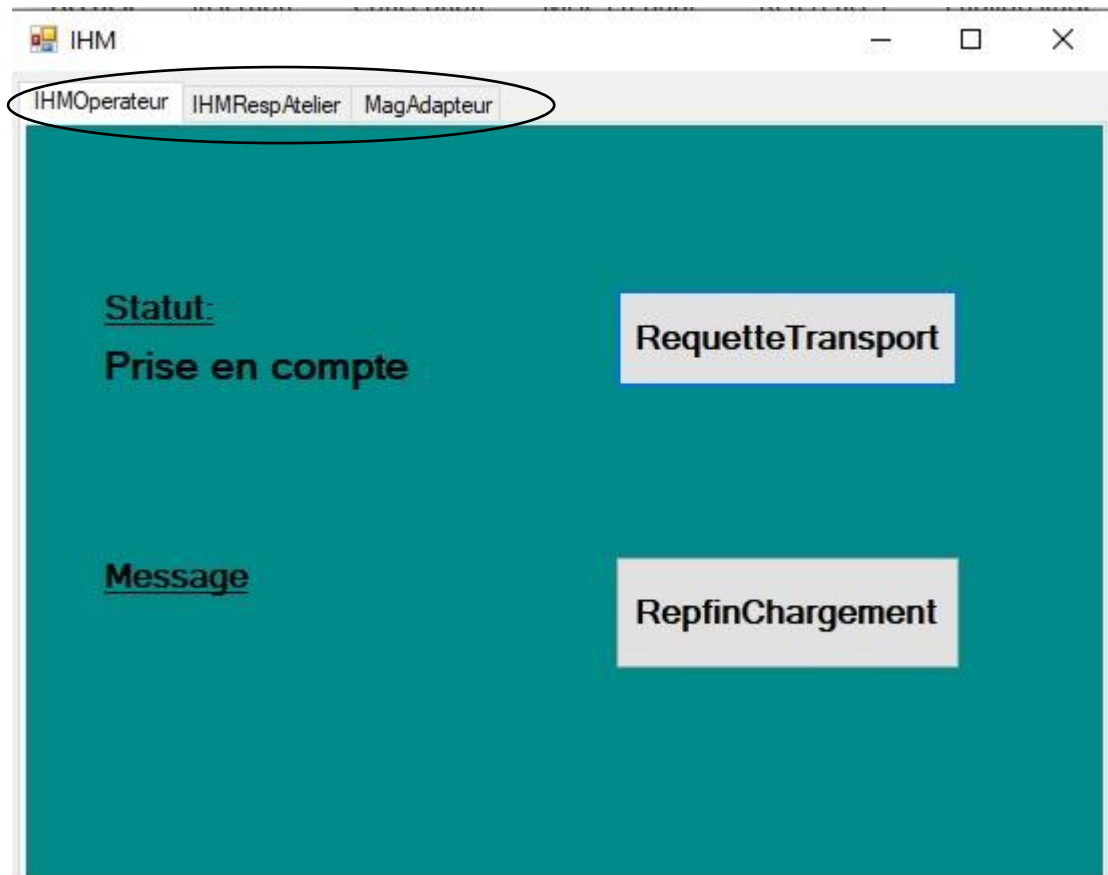


4. Une fois dans l'application, cliquer sur le bouton "Localize to point", placer le localisateur sur le schéma comme marqué dans la figure ci-dessous et puis cliquer sur "Done".



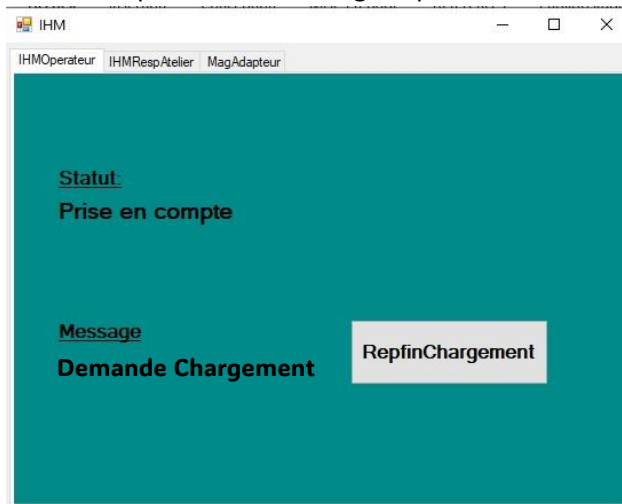
Etape 3 : manipulation du système

Pour interagir avec le robot nous retrouvons l'interface IHM avec un onglet pour chaque acteur concerne (Operateur, Responsable Atelier, Magasin).

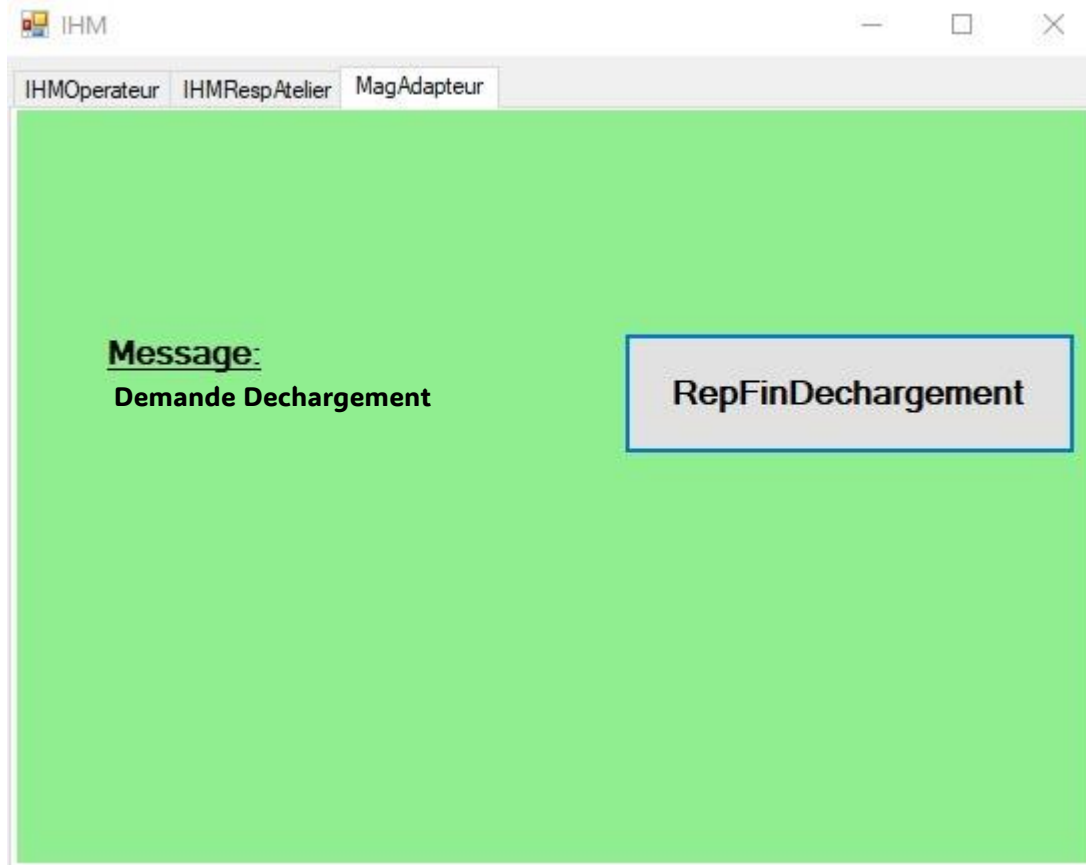


Mode Utilisation lors d'une mission :

- Pour le transport des produits
 1. L'opérateur SFP appuie sur le bouton « RequetteTransport » pour faire venir le robot
 2. Le robot arrive vers au poste de l'opérateur.
 3. L'IHM indique avec un message la possibilité de charger avec le message « veuillez charger le robot »



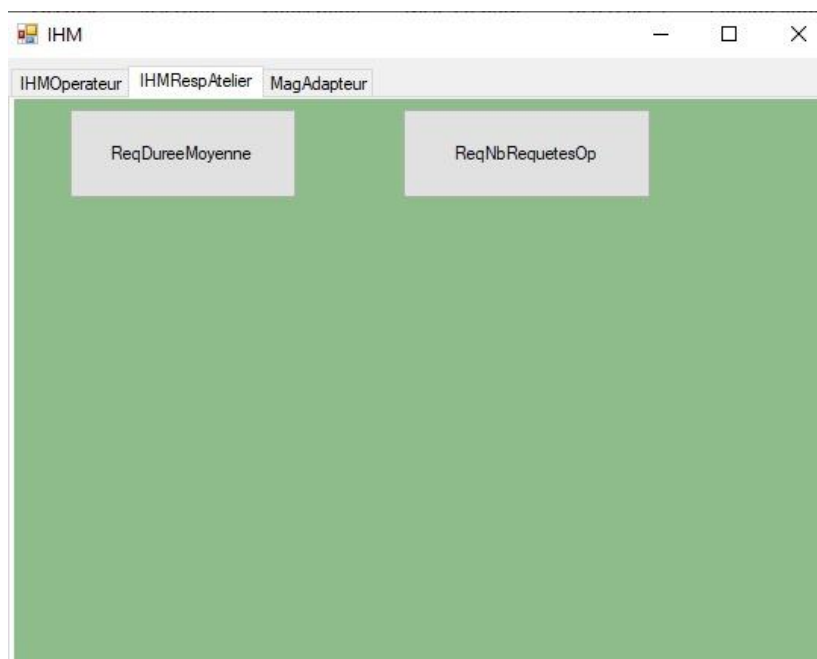
4. L'opérateur charge les pièces sur le **patrolbot**. Une fois cela fait, appuyer sur le bouton « ReqFinChargement »
5. Le robot va automatiquement vers le magasin
6. Lorsque le robot arrive au magasin, aller dans l'onglet adaptateur et appuyer sur le bouton « ReqFinDechargement » une fois que le magasin finisse de décharger le robot.



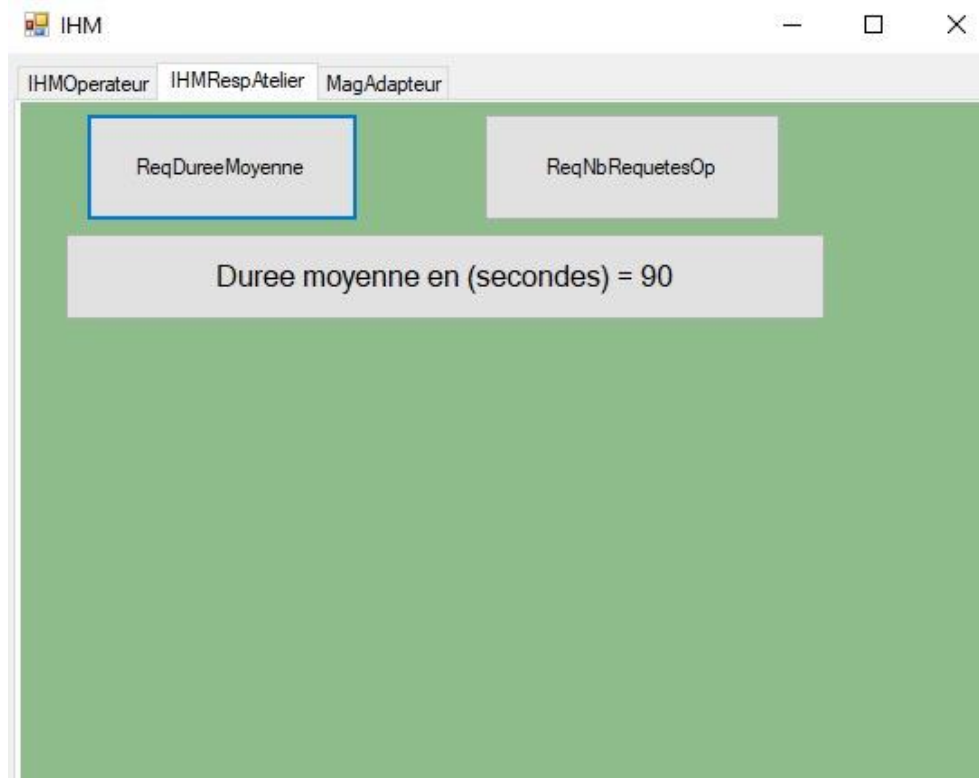
7. Le robot se dirigera vers le dock automatiquement par suite de l'appui du bouton.

- Pour la supervision du système

Pour pouvoir superviser les données en relation avec le système aller dans l'onglet « IHMRespAtelier ». Voici l'interface montrée :



1. Appuyer sur le bouton « ReqDureeMoyenne » Pour afficher la durée moyenne des opérations réalisées par le robot.



2. Appuyer sur le bouton « ReqNbRequetesOp » pour visualiser l'histogramme du nombre de requêtes par les différents opérateurs.

